

Classifiers in de Vlaamse Gebarentaal

Case study van handvormen voor auto, mens en vogel.
Onderzoeksrapport 2014

Vlaams GebarentaalCentrum vzw

Isabelle Heyerick
Eveline Huys
Mieke Van Herreweghe
Myriam Vermeerbergen

Inhoud

1. Inleiding.....	4
1.1. Classifier constructies en classificiers in gebarentalen	4
1.2. Categorieën van classificiers/ classifier constructies	5
1.3. Entiteit classificiers en SASSes - Johnston & Schembri (2007).....	7
2. Bestaand onderzoek naar classifier constructies in VGT	12
3. Onderzoeksvragen.....	15
4. Onderzoeksmethodologie	15
4.1. Verzamelen van data	15
4.2. Geselecteerde data.....	16
4.3. Data analyse	16
5. Antwoord op de onderzoeksvragen	22
5.1. Is er een één-op-één relatie tussen referent en classifier?.....	23
5.2.a Wat bepaalt/motiveert de keuze van de gebaarder voor een bepaalde classifier?.....	23
5.2.b Indien éénzelfde referent door meerdere classificiers kan worden voorgesteld, waarom wordt in een bepaalde context dan net die classifier gekozen?	28
5.2.c Is de keuze individueel of kiest iedereen voor dezelfde handvorm?	29
5.2.d Zijn er (al dan niet) bepaalde regels of tendensen?.....	29
5.3. Kan de onderverdeling van entiteit classificiers en SASSes van Johnston & Schembri (2007) toegepast worden voor VGT?	30
6. Bijzondere aspecten	31
6.1. Werkwoordgebaren versus classificiers	31
6.2. Niet-gemarkeerde handvorm F8	32
6.3. Handvormen niet geregistreerd in de HamNoSys tabel	32
6.4. ‘Niet-geattesteerde’ handvormen	34
7. Besluit.....	34
8. Suggesties voor verder onderzoek	36
Bijlagen.....	37
Bibliografie	38

1. Inleiding

In dit rapport wordt het onderzoek naar classifiers in de Vlaamse Gebarentaal (VGT) voor drie referenten – auto, mens en vogel¹ - toegelicht. Eerst worden de definities voor classifier constructies en classifiers besproken die in de literatuur over gebarentalen aan bod komen. Vervolgens wordt chronologisch beschreven welke categorieën internationale gebarentaalonderzoekers hanteren.

Verder wordt er een overzicht geschetst van wat al gekend was over classifier constructies en classifiers in de VGT, waarna het volgende hoofdstuk de gehanteerde methodologie van dit onderzoek behandelt. De resultaten van de diepteanalyse voor de gehanteerde classifiers voor de referenten concepten auto, mens en vogel worden nadien uitvoerig besproken. Aansluitend wordt een aantal specifieke aspecten van de onderzochte handvormen belicht. Ten slotte worden de meest opvallende bevindingen met betrekking tot classifiers in VGT voor auto, mens en vogel overzichtelijk samengevat in het besluit van dit rapport. Er wordt ook aangegeven in welke zin deze studie aanleiding kan geven tot verder onderzoek. In bijlage vindt u de diepteanalyse van alle classifiers die in de data werden gebruikt voor de referenten auto, mens en vogel. Deze kan een handig instrument zijn bij dit onderzoek.

1.1. Classifier constructies en classifiers in gebarentalen

In de literatuur over gebarentalen bestaan er verschillende definities van classifier constructies en classifiers. Zo definiëren o.a. Johnston & Schembri (2007) classifier constructies als:

“complex lexical items in which each of the units of handshape, orientation, location and movement may have their own meaning” (2007:165).

Johnston & Schembri hebben het over een constructie bestaande uit een combinatie van een handvorm (i.e. de classifier), oriëntatie, plaats en beweging.

Indien we classifiers op zich bekijken, dus enkel de handvorm, dan worden die in gebarentalen in het algemeen omschreven als morfologische eenheden die bestaan uit een bepaalde handvorm of een combinatie van een bepaalde handvorm en een bepaalde oriëntatie van de hand (Vermeerbergen 1996:39). Deze handvormen worden gebruikt om een zelfstandigheid te representeren en verwijzen veelal naar (een) vormkenmerk(en) van hun referent - bijvoorbeeld naar het meer lang en smal dan kort en breed zijn van een lantaarnpaal of naar de manier waarop hun referent gemanipuleerd wordt - bijvoorbeeld naar het vasthouden van een cilindervormig voorwerp zoals een conservenblikje (Vermeerbergen 2001:5). Perniss (2007) voegt eraan toe dat de handvorm gebruikt in een classifier constructie vaak de algemene, opvallende - doorgaans geometrische - kenmerken van de referent waarover gesproken wordt, weerspiegelt: “in these predicates the handshape reflects certain salient – usually geometric – properties of the referents being talked about” (2007:1317). Ook Suppalla (1986)

¹ Onder de begrippen “mens” en “vogel” verstaan we niet enkel de lexicale gebaren MENS <http://gebaren.ugent.be/alfabet.php?id=18126> en VOGEL <http://gebaren.ugent.be/alfabet.php?id=19031>. Ook classifiers voor gebaren zoals KIND, MAN, VROUW, SOLDAAT, DUIF, KIP, MUS, EKSTER,... werden onderzocht. Deze behoren tot de groep van “mensen” en “vogels”.

zegt hierover het volgende: “classifiers incorporate meaning based primarily on salient visual-tactile characteristics of the referent object” (1986:184).

1.2. Categorieën van classifiers/ classifier constructies

De literatuur leert ons dat onderzoekers er verschillende opinies op nahouden wat betreft de indeling in categorieën van de classifiers. Onderstaand chronologisch overzicht verduidelijkt dit.

Suppalla (1986) onderscheidde vijf hoofdtypes voor classifiers in ASL: (1) *size and shape specifiers*, (2) *semantic classifiers*, (3) *body classifiers*, (4) *body part classifiers* en (5) *instrument classifiers*.

- 1) **Size-and-shape-specifier (SASS):** hier geeft de handvorm de vorm en dimensie van de referent weer. Suppalla onderscheidde twee soorten SASSes: de statische SASSes en *tracing* SASSes. De statische handvormen verwijzen naar de referent als een geheel, zoals een index vinger kan verwijzen naar een object dat lang en smal is. De *tracing* SASSes bestaan op hun beurt uit een combinatie van een handvorm van de statische SASSes en een tracerende beweging. Door die beweging beschrijven ze eerder vorm van een object aan de hand van de contouren.
- 2) **Semantic classifier:** deze classifier verwijst naar de semantische eigenschappen van de referent en niet naar de volledige vorm ervan. Suppalla deelt ze in in de volgende subcategorieën: *legged objects* (tweebenige objecten), *manoeuvrable horizontal objects* (manoeuvrerbare horizontale objecten), *manoeuvrable vertical objects* (manoeuvrerbare verticale objecten) en *columnar* (zuilvormige) object classifiers.
 - a) *Legged object classifiers:* deze classifiers kunnen naar referenten met benen of poten verwijzen zoals mensen, dieren en sommige meubelen. De handvorm bestaat uit twee gestrekte vingers die naar beneden wijzen en elk een been of poot voorstellen.
 - b) *Manoeuvrable horizontal object classifiers:* bij classifiers met deze handvorm is de handpalm naar beneden gericht en verwijzen ze naar horizontale objecten die zich door de ruimte kunnen voortbewegen.
 - c) *Manoeuvrable vertical object classifiers:* bij deze classifiers is de hand verticaal geplaatst met de handpalm naar voren georiënteerd. Een mogelijke classifier is de handvorm met de wijsvinger als markeerder die dan naar rechtopstaande personen of dieren verwijst. Om naar tweedimensionale objecten te verwijzen, kunnen dan de vier vingers gestrekt worden.
 - d) *Columnar (zuilvormige) object classifiers:* de voorarm wordt hier verticaal als classifier gebruikt en stelt vaste, zuilvormige objecten voor zoals een boom.
- 3) **Body classifier:** hier wordt het hele lichaam van de gebaarder als onafhankelijk morfeem gebruikt om levende referenten voor te stellen. Er wordt niet expliciet naar de vorm van de referent verwezen.

- 4) **Bodypart classifier:** de handvorm refereert aan de vorm van het lichaamsdeel. Er kunnen twee soorten bodypart classifiers onderscheiden worden: bodypart SASSes en *limb* (ledemaat) classifiers.
- 5) **Instrument classifier:** deze handvormen tonen aan hoe voorwerpen gehanteerd worden. Suppalla (1986:196) deelt deze classifiers op in twee groepen:
- a) *Instrumental hand* classifiers: de vorm van de handen toont aan hoe een bepaald object gemanipuleerd wordt.
 - b) *Tool* classifiers: wordt het object daarentegen gemanipuleerd aan de hand van een gereedschap, dan verwijst de handvorm hier naar de vorm van het gereedschap en niet naar de vorm van de handen, aangezien ook de bewegingen van het gereedschap in de classifier geïncorporeerd worden, bijvoorbeeld het knippen met een schaar (V-hand).



Schembri (2003) geeft een mooi overzicht van de verschillende classificaties die door diverse onderzoekers wordt voorgesteld: McDonald (1982)) stelde dat er slechts twee basiscategorieën waren, met name *X-type of object classifier form* en *handle x-type of object classifier form*. Schick (1987) deelde ze in in drie hoofdcategorieën: *class* morfemen, *handle* morfemen en *size and shape specifier* morfemen. Terwijl Liddell en Johnston (1987) stellen dat de verzameling classifier morfemen uit zeven groepen bestaat: *whole entity*, *surface*, *instrumental*, *depth and width*, *extent*, *perimeter-shape* en *on-surface*. Johnston (1991), Shepard-Kegl (1985), Wallin (1996) en Zwitserlood (1996) stellen dan weer dat classifiers 1) handvormen zijn die de objecten weergeven en 2) handvormen zijn die het manipuleren van objecten aangeven. Voor Brennan (1992) kunnen classifiers in zes subcategorieën ingedeeld worden, namelijk *semantic*, *size and shape*, *tracing*, *handling*, *instrumental* en *touch*. Schembri zelf (1996) onderscheidde in zijn doctoraat drie hoofdcategorieën: *class* morfemen, *handle* morfemen en *size and shape specifier* morfemen.

Eccarius & Brentari (2007:1174) zijn van mening dat er drie types classifiers onderscheiden kunnen worden:

1. *whole entity* (hele entiteit) classifiers die onderverdeeld kunnen worden in twee subgroepen: semantische en beschrijvende classifiers.
2. *handling* (manipuleer) classifiers
3. *limb/body part* (ledematen/delen van het lichaam) classifiers

Grose et al. (2007) voegen daar nog een vierde categorie aan toe, namelijk *extension-and-surface* (omtrek en oppervlakte) *handshapes*, dit zijn handvormen die enkel verwijzen naar de fysieke eigenschappen van het object, en niet naar het object op zich. Perniss (2007) daarentegen beschrijft als vierde categorie de *extension/contour* classifiers: de beweging van de hand volgt dan de omtrek van het object. *Extension classifiers* worden ook *size and shape specifiers* (SASS) genoemd (Morgan & Woll, 2007).

Zwitserlood (1996, in Schembri 2003) herleidde de verschillende types classifiers die de internationale gebarentaalonderzoekers onderscheiden, uiteindelijk tot drie algemene categorieën die van toepassing

zouden kunnen zijn op alle gebarentalen: met name **entiteit classifiers**, **manipuleer classifiers** en **SASSes**. Ook Johnston & Schembri (2007) baseren zich op deze drie types van classifiers met verschillende subcategorieën. Aangezien dit onderzoek enkel het gebruik van classifiers voor de concepten mens, auto en vogel bespreekt, komen er geen manipuleer classifiers voor in de data. We gaan we in de volgende paragraaf dan ook enkel dieper in op de klasse van entiteit classifiers en SASSes.

1.3. Entiteit classifiers en SASSes - Johnston & Schembri (2007)

De entiteit classifiers verwijzen vaak naar (een deel van) de vorm van de referent die ze voorstellen en kunnen volgens Johnston & Schembri (2007) onderverdeeld worden in vier subcategorieën: (a) volledige entiteit (*whole entity*), (b) collectief (*collective*), (c) lichaamsdeel (*body part*) en (d) omvang (*extent*).

- a. de volledige entiteit (*whole entity*): de handvorm verwijst naar de volledige vorm van de

referent. In onderstaand voorbeeld verwijst de B1-hand naar de volledige vorm van een auto.



naar de volledige vorm van



Fig. 1 CL “auto”

- b. collectief (*collective*): deze handvorm kan gebruikt worden om grotere groepen referenten voor te stellen, bijvoorbeeld een groep mensen of dieren. In de onderzoeksdata vinden we onder andere volgend voorbeeld:



De F2-hand verwijst naar een grote groep soldaten:



Fig. 2 CL"soldaten"

- c. lichaamsdeel (*body part*): dit zijn handvormen die de beweging of actie van een persoon of dier weergeven aan de hand van de beweging van een lichaamsdeel.

Voorbeelden uit de onderzoeksdata zijn:


deze D3-handvorm  refereert naar de benen van een mens:



Fig. 3 CL"mens"

In dit voorbeeld geeft de E8-handvorm  de tenen van de referent VOGEL weer:



Fig. 4 CL"vogel"

- d. omvang (*extent*): deze handvormen drukken hoeveelheden of volumes uit. In de geanalyseerde data zijn er geen voorbeelden te vinden van extent classifiers die gebruikt worden aangezien er niet gesproken werd over “volumes” of “hoeveelheden” (in termen van omvang) voor mensen, auto’s en vogels. Er zijn echter voorbeelden denkbaar van uitingen waarin deze wel kunnen voorkomen. Denk maar aan auto’s die in een opslagplaats boven elkaar gestockeerd staan of in een verhaal over de Holocaust zou men het kunnen hebben over lijken die op elkaar gestapeld werden. Hierbij een voorbeeld van een extent classifier uit de data voor de referent “trui”:

Aan de hand van de B2-handvorm wordt naar een stapel truien verwezen:



Fig. 5 CL “truien”



Fig. 5 CL “truien”



Ook komt in de data een B5-handvorm

voor die verwijst naar blikjes frisdrank die op

elkaar gestapeld zijn:



Fig. 6 CL “blikjes-frisdrank”

Ook de beweging van vloeistoffen (vooral water) kan vaak met een F2-hand voorgesteld worden, bijvoorbeeld om aan te geven dat het waterpeil gestegen of gezakt is.

De *size and shape specifiers* (SASSes) zijn handvormen die de grootte en/of de vorm van referenten symboliseren. SASSes kunnen onderverdeeld worden in drie categorieën: (a) oppervlak (*surface*), (b) diepte en breedte (*depth and width*) en (c) omtrek (*perimeter*).

a. oppervlak (*surface*)

de handvorm beschrijft het oppervlak van een referent en geeft weer of dat oppervlak smal, breed, vlak, golvend, ... is. In de data kwamen geen oppervlak SASSes voor om te verwijzen naar auto, mens en vogel. Andere voorbeelden zijn:


de F2-handvorm  toont de onregelmatige vorm van een steen:



Fig. 7 CL “steen”

Dezelfde handvorm verwijst naar een golvend zeeoppervlak:



Fig. 8 CL “zeegolven”

b. diepte en breedte (*depth and width*)

Dergelijke handvormen tonen de diepte en/of de breedte van een bepaald object. In de onderzoeksdata vinden we hiervan enkele voorbeelden terug.


De H2 handvorm  wordt gebruikt om de grootte van de vogel aan te geven:



Fig. 9 CL “vogel”



Fig. 10 CL “vogel”

De breedte van een auto wordt dan weer duidelijk in de C8 handvorm



Fig. 11 CL “auto”

c. omtrek (*perimeter*)

Voor de referenten auto, mens en vogel kwamen in de data geen omtrek SASSes voor. Dit zijn handvormen die de omtrek van een bepaald object traceren. Enkele andere voorbeelden:

om de omtrek van een identiteitskaart weer te geven kunnen de handvormen G4



en G5



gebruikt worden (hier handvorm van G5 naar G4):



Fig. 12 CL “identiteitskaart”

Een ander voorbeeld is het gebruik van de C3-handvorm
verwijzen:



om naar een schilderij/kader te



Fig. 13 CL “kader”

2. Bestaand onderzoek naar classfier constructies in VGT

Classfier constructies in VGT werden reeds eerder onderzocht en beschreven. In 1992 werd door De Geeter een licentiaatscriptie gewijd aan ‘Classfierpredikaten in de Vlaams-Belgische Gebarentaal’. De studie is gebaseerd op data van twee dove informanten. Het uitlokkingsmateriaal bevatte 22 tekeningen waarvan de eerste 16 één verhaal vormden. Ook dienden de gebaarders 16 foto’s te beschrijven. Verder kregen ze ook Nederlandse zinnen te zien, maar tijdens de opnames bleek dat de invloed van het Nederlands te groot was waardoor classfier constructies nauwelijks aan bod kwamen. Op basis van de uitgelokte data identificeerde de auteur een aantal classfiers voor VGT en deelde ze in volgens de categorieën CLASS, HANDLE en SASS (cf. Schick 1990).

Zowel in Van Herreweghe (1995) als Vermeerbergen (1996), twee publicaties waarin verschillende aspecten van de Vlaamse Gebarentaal aan bod komen, wordt het thema behandeld. Van Herreweghe licht toe wat classfiers zijn en bespreekt de verschillende soorten die in de gebarentaalliteratuur onderscheiden worden: *SASSes*, *tracing SASSes*, *object classfiers*, *handling classfiers*, *instrumental*

classifiers, *body* classifiers en *body part* classifiers (cfr. supra). Daarnaast komen ook de functies ervan aan bod. Kort daarop volgde het doctoraatsonderzoek van Vermeerbergen (1996) waarin een definitie van classifiers wordt gegeven en enkele classifiers worden geïdentificeerd die in de VGT voorkomen: 1-hand, 5-hand, B-hand (zowel handpalm naar beneden gericht als handpalm naar boven gericht), omgekeerde V-hand en de C-hand (Vermeerbergen 1996:40).

Vermeerbergen (1996) beschrijft ook mogelijke functies die een classifier kan vervullen in VGT. Zo kan deze geïncorporeerd worden in een lexicaal gebaar of een werkwoordgebaar. Een classifier wordt ook gebruikt als handvorm in een werkwoordelijke constructie. Een andere toepassing is het uitdrukken van een locatieve relatie tussen twee of meerdere voorwerpen en ook bij het lokaliseren, om een referent te koppelen aan een locus. Ten slotte kunnen ze ook gebruikt worden om meervoud aan te duiden. Er kan dan een meervoudige handvorm gebruikt worden om meervoud aan te duiden, of een enkelvoudige handconfiguratie die dan meerdere keren op verschillende locaties wordt uitgevoerd. Classifier constructies worden ook besproken in een artikel over simultaneïteit (Vermeerbergen 2001) waarin de verschillende vormen van simultane tweehandige constructies behandeld worden, waaronder het gelijktijdig uitvoeren van twee classifiers, elk met een andere hand.

Door meer en recenter onderzoek kan men er van uitgaan dat de algemene functie van een classifier veelal neerkomt op referent tracking². De term 'referent tracking' betekent het correct introduceren, verwijzen naar en uit elkaar houden van verschillende referenten (Smans 2011). Er zijn diverse manieren om aan referent tracking te doen, zoals beschreven in Smans (2011). Eén van die mechanismen is het gebruik van classifiers die in gebarenconstructies kunnen voorkomen of geïncorporeerd zijn in een werkwoordgebaar (Smans 2011).

De Weerdt (2007) onderzocht in zijn Bachelorpaper welke classifiers mogelijk zijn in VGT voor de referenten auto en persoon. Hij onderzocht, aan de hand van verschillende criteria, of de keuze voor een classifier consistent is: agentive versus non-agentive classifiers; het perspectief van de gebaarder en waarop bij een bepaald aspect van een beweging of gebeurtenis de nadruk gelegd wordt. Aan vijf dove informanten werd gevraagd om een tekenfilmpje na te vertellen. In het filmpje kwamen vier mannelijke personages en twee auto's voor. De resultaten toonden aan dat de classifiers voor personen de 1-hand

 , V-hand  , 5-hand  , thumb-hand  en *body* classifiers waren. Voor de referent

AUTO kwamen de *thumb*-hand  en *flat*-hand  voor.

Het meest recente onderzoek is een eindwerkverhandeling van De Cock (2010). Zij bestudeerde 'Classifiers in VGT' op basis van de data van drie dove informanten. Het verhaal 'Frog where are you'³ diende als uitlokkingsmateriaal: de gebaarders vertelden aan de hand van de tekeningen het verhaal na. De Cock stelde een inventaris op van de gebruikte classifiers en hanteerde daarvoor de driedelige classificatie entiteit classifiers, manipuleer classifiers en SASSes. Daarnaast beschreef ze ook telkens de functie van die handvormen. Het onderzoek resulteerde in volgende bevindingen:

(1) uit de data bleek dat als het perspectief van de gebaarder verandert, de classifier ook verandert,

² Persoonlijke communicatie met Myriam Vermeerbergen (24 mei 2012).

³ Mercer Mayer(1969).

- (2) wat betreft woordvolgorde, bleek dat de referent meer na de classifieer werd gebaard dan ervoor,
- (3) tijdens het rolnemen⁴ kwamen vooral de manipuleer classifiërs in beeld.

Bovenstaand overzicht toont aan dat classifiërs in VGT reeds eerder werden onderzocht maar steeds in beperkte mate. Een kwantitatieve en kwalitatieve analyse van data is nodig om tot een beter begrip van de relatie handvorm – referent in VGT te komen.

⁴ 'Rolnemen' is een algemene term die wordt gebruikt om te verwijzen naar de manieren waarop een spreker de rol overneemt van een andere persoon (Vermeerbergen 1997:55).

3. Onderzoeksvragen

Deze studie naar classifiers in VGT - voor de referenten auto, vogel en mens in het bijzonder - stelt drie onderzoeksvragen voorop:

1. is er een één-op-één relatie tussen referent en classifier?
2.
 - a. wat motiveert de keuze van de gebaarder voor een bepaalde classifier?
 - b. indien éénzelfde referent door meerdere classifiers kan worden voorgesteld, waarom wordt in een bepaalde context dan net die classifier gekozen?
 - c. is die keuze individueel of kiezen meerdere informanten hiervoor dezelfde handvorm?
 - d. zijn er (al dan niet) bepaalde regels of tendensen?
3. kan de onderverdeling van entiteit classifiers en SASSes van Johnston & Schembri (2007) toegepast worden voor VGT?

De concepten auto, vogel en mens komen in het corpus veelvuldig voor aangezien ze zowel in het statische (de foto's) als dynamische (video's) uitlokkingsmateriaal opgenomen zijn (zie deel 4 hierna). Daarnaast vertegenwoordigen ze een menselijk, dierlijk en niet-levend object. Alle classifiers die gebruikt worden om naar referenten te verwijzen die staan voor één van deze drie concepten, werden geanalyseerd. Concreet gaat het niet enkel over classifiers voor de referenten auto, vogel of mens, maar ook voor concepten zoals kind, man, persoon, soldaat, duif,...

4. Onderzoeksmethodologie

4.1. Verzamelen van data

De gebruikte onderzoeksdata werden eerder verzameld in het kader van het onderzoek naar meervoudsvorming in VGT. Een uitgebreide bespreking van het gebruikte uitlokkingsmateriaal, de opnamesetting en de geselecteerde informanten staat beschreven in *Rapport onderzoeksmethodologie meervoudsvorming in Vlaamse Gebarentaal* (Heyerick & Van Braeckvelt, 2008).

De verzamelde data toonden een opvallend gebruik van classifiers en classifier constructies. Het leek dan ook logisch om van dit bestaand corpus gebruik te maken voor dit onderzoek. Terwijl er voor de studie naar meervoud in VGT een analyse werd uitgevoerd van de taaldata van ongeveer twintig gebaarders, is het voorliggende onderzoek gebaseerd op dat van een meer selecte groep van informanten (cf. *infra*). Op deze manier was binnen het tijdsbestek een diepteanalyse van het gebruik van classifiers voor drie specifieke referenten (i.e. AUTO, MENS en VOGEL) mogelijk.

4.2. Geselecteerde data

De analyse werd uitgevoerd voor data van acht gebaarders. In deze studie werd rekening gehouden met het geslacht en zijn er om die reden vier mannen en vier vrouwen geselecteerd. Ook de leeftijd is een variabele voor dit onderzoek. De oudste informant is 72 jaar, de jongste 20. Ook is er rekening gehouden met regionale variatie: de informanten werden uit drie verschillende regio's geselecteerd, namelijk West-Vlaanderen, Oost-Vlaanderen en Limburg. De informanten voldoen zoveel mogelijk aan de meeste van de volgende criteria (Heyerick & Van Braeckelvelt 2008:13):

- (1) vroege verwerving van Vlaamse Gebarentaal
- (2) naar dovenschool geweest (minstens lager onderwijs in dovenschool)
- (3) dagelijks gebruik van VGT (bvb. met de ouders, met de partner, in het gezin, op het werk)
- (4) actief lid van de Vlaamse Dovengemeenschap

4.3. Data analyse

4.3.1. ELAN⁵

Net als tijdens het onderzoek naar meervoudsvorming in VGT (Heyerick & Van Braeckelvelt 2008), wordt ook voor dit onderzoek gebruik gemaakt van de ELAN software. ELAN wordt omschreven als een multimedia annotatiesysteem. De software werd ontwikkeld door het Max Planck Instituut voor Psycholinguïstiek in Nijmegen, dat het copyright houdt. De software laat de onderzoeker toe om annotaties te maken, te verbeteren, te visualiseren en te zoeken naar video en audio data. Het is specifiek ontwikkeld voor analyses van taal, gebarentaal en gestures. De ELAN software wordt gebruikt om de verzamelde data te analyseren met betrekking tot taalkundige categorieën. Dankzij dit systeem is het mogelijk om de annotaties en het videomateriaal op een precieze tijdslijn weer te geven. Bijkomend voordeel is dat de taalkundige categorieën door de gebruiker zelf bepaald worden. Dit laat toe om een analyse zo diepgaand te maken als gewenst.

4.3.2. Annotatietaal

Voor de annotaties wordt gekozen om te werken met glossen, wat ook het geval was tijdens het onderzoek naar meervoudsvorming in VGT (Heyerick & Van Braeckelvelt 2008). Het glossen is een manier om de visuele taal neer te schrijven. Wanneer er met glossen gewerkt wordt, worden manuele gebaren neergeschreven met behulp van een woord of woorden uit een gesproken taal. Een gebaar wordt dus aangeduid met het woord of de woorden die de betekenis van het gebaar zo dicht mogelijk benaderen. Glossen van lexicale gebaren worden meestal met hoofdletters geschreven. Over het weergeven van een gebarenzin in een transcriptie gebaseerd op glossen bestaan voor Vlaamse Gebarentaal conventies. Deze werden vooral gebruikt en verspreid door Vermeerbergen (1996). Dit onderzoek gebruikt deels de door haar voorgestelde conventies, die werden aangevuld met specifieke categorieën.

⁵ <http://www.lat-mpi.eu/tools/elan>

De gebruikte conventies in dit onderzoek, zijn de volgende:

BOEK	enkelvoudig lexicaal gebaar
BOEK+++	herhaling van een gebaar of een beweging
BOEK_____	het gebaar wordt aangehouden
JEZUS^BOEK	samengesteld lexicaal gebaar
B-O-E-K	vingerspelling
wg1-3	wijsgebaar
wwc “...”	werkwoordelijke constructie
CL “...”	classifier

Een transcriptie op basis van glossen uit de analyse is [WORTEL CL “wortel”]. Waarbij de glos WORTEL staat voor het lexicale gebaar en de glos CL “wortel” staat voor de classifier.

4.3.3. HamNoSys

Om de classifierhandvormen te beschrijven, werd gekozen om met de HamNoSys handvormentabel (zie bijlage 1) te werken. Het doctoraat van Demey (2005) is het eerste werk dat een diepgaande analyse biedt van de fonologie van VGT op basis van HamNoSys⁶. De tabel is geschikt voor wetenschappelijke doeleinden en is bovendien universeel toepasbaar. Er zijn echter ook nadelen aan verbonden. Zo refereert de benaming van een handvorm niet naar de eigenlijke visuele vorm. Bovendien is het voor onderwijsdoeleinden te complex (cfr benamingen als 5-hand, index-hand, ... die in onderwijs steeds worden gebruikt). Er is dan ook sprake van mogelijke verwarring (cfr E3 is geen 3-handvorm); om die reden wordt er in dit onderzoek voor gekozen om bij elke handvorm in een tabel zowel de HamNoSys benaming als een afbeelding (Handshape Font) op te nemen. Zie ook verder bij de bespreking van de tier handvorm (4.3.4).

4.3.4. Sjabloon

Elke onderzoeker kan naargelang het te voeren onderzoek zelf bepalen welk ELAN sjabloon hij/zij ontwikkelt. Annotaties bestaan uit tiers. Elke regel in een ELAN annotatie stemt overeen met één tier⁷. De hoeveelheid tiers en de benaming worden door de onderzoeker(s) zelf vastgelegd. Indien verschillende personen samenwerken om het materiaal te analyseren, moet hetzelfde sjabloon gevolgd worden.

Voor het onderzoek naar classifiers in Vlaamse Gebarentaal werden zeventien tiers gebruikt. Deze werden enerzijds gekozen op basis van bestaand onderzoek maar ook in functie van de te beantwoorden onderzoeksvragen en op basis van wat men kan verwachten in de data te vinden. De volgende 17 tiers gedefinieerd:

1. Tier actieve hand

⁶ Demey, Eline. 2005. Fonologie van de Vlaamse Gebarentaal. Distinctiviteit & Iconiciteit. Ongepubliceerd doctoraat, Universiteit Gent.

⁷ Het Engelse tier betekent rij, rank, reeks, regel. Bij ELAN verwijst dit naar de regel waarop men annoteert. In de Nederlandse versie van Elan werd het begrip tier echter niet vertaald, vandaar dat wij ook de Engelstalige term aanhouden.

Deze annotatie toont de glos van wat de actieve hand van de gebaarder gebaart. Voor het onderzoek naar classificers in VGT, worden het gebaar voor de referent en de bijhorende classifieer in deze tier getranscribeerd.

actieve hand: MAN CL"man"

Belangrijke opmerkingen:

- Soms is er geen lexicaal gebaar voor de referent. Dan kan dit (moet niet) bij tier *opmerkingen* ingevuld worden.
(Voorbeeld: AUTO CL "auto" CL "persoon_stapt_naar_auto) --> geen afzonderlijk lexicaal gebaar voor PERSOON/MAN)

2. Tier passieve hand

Deze annotatie toont de glos van wat de passieve hand van de gebaarder gebaart. Voor het onderzoek naar classificers in VGT, worden het gebaar voor de referent en de bijhorende classifieer in deze tier getranscribeerd.

passieve hand: AUTO CL"auto"

3. Tier verhouding hand - referent

In de eerste plaats moet er gekeken worden hoeveel handen gebruikt worden (één of twee) en of deze naar één of meerdere referenten verwijzen:

- Eén hand – één referent
- Eén hand – twee dezelfde (dualis) referenten
- Eén hand – meerdere dezelfde referenten
 - o telbare referenten
 - o ontelbare referenten
- Twee handen – één referent
- Twee handen – twee dezelfde (dualis) referenten
- Twee handen – meerdere dezelfde referenten
 - o telbare referenten
 - o ontelbare referenten
- Twee handen – verschillende referenten (bv. APPEL op TAFEL)

4. Tier actieve hand lexicaal // classifieer

Deze tier toont aan of er gelijkenissen zijn tussen het lexicaal gebaar (van de actieve hand) en de handvorm van de classifieer.

AH Lexicaal // CL: geen

Mogelijke waarden:

- Gelijkenis
- Geen gelijkenis

5. Tier *passieve hand lexicaal // classifieer*

Deze tier toont aan of er gelijkenissen zijn tussen het lexicaal gebaar (van de passieve hand) en de handvorm van de classifieer.

PH Lexicaal // CL: geen

6. Tier *AH (In)animate*

Is de referent waarnaar de CL op de actieve hand verwijst levend (animate) of niet-levend (inanimate).

Mogelijke waarden:

- Animate
- Inanimate

7. Tier *PH (In)animate*

Is de referent waarnaar de CL op de passieve hand verwijst levend (animate) of niet-levend (inanimate).

Mogelijke waarden:

- Animate
- Inanimate

8. Tier *handvorm*

Hiervoor moet gekeken worden naar de HamNoSys tabel. De mogelijke codes zijn reeds opgenomen in ELAN via “controlled vocabularies”. Sommige handvormen zijn niet terug te vinden op de tabel. Deze worden geannoteerd als “nieuw”. Van deze handvormen worden foto’s gemaakt en ze worden gedocumenteerd.

9. Tier *oriëntatie*

Hier wordt gekeken naar de oriëntatie van de handpalm ten opzichte van het lichaam van de gebaarder.

Mogelijke waarden:

- Handpalm naar lichaam gericht
- Handpalm weg van lichaam
- Handpalm naar boven gericht
- Handpalm naar beneden gericht
- Handpalmen naar elkaar gericht
- Handpalm verticaal
- Van handpalm naar lichaam gericht naar handpalm van lichaam weg gericht
- Handpalm naar beneden gericht naar handpalm naar lichaam gericht

10. Tier *plaats*

De plaats van de classifieer handvorm wordt beschreven ten opzichte van het lichaam van de gebaarder.

Mogelijke waarden:

- Op lichaam
- Voor lichaam
- Naast lichaam
- Op gezicht
- Aan mond
- Op zwakke hand
- Voor hoofd
- Van voor lichaam naar achter schouder
- Voor lichaam, hoog

11. Tier beweging

Voor de parameter beweging wordt met dezelfde fonologische beschrijving gewerkt als in het meervoudsonderzoek, gebaseerd op Demey (2005).

Onder de algemene parameter beweging, zijn er twee types, zoals uitvoerig beschreven in het doctoraat van Demey (2005); **handinterne bewegingen** en **padbewegingen**. Demey verduidelijkt dat bewegingen die handintern of lokaal zijn, bewegingen van de vingers en van de pols zijn. Als de hele hand (en bij uitbreiding de arm) een beweging maakt, bijvoorbeeld zijwaarts, spreken we over een padbeweging. Ook zijn er gebaren die een handinterne beweging en een padbeweging combineren, dit zijn gebaren met een **complexe beweging**. Dit onderzoek houdt ook rekening met nog een ander aspect van beweging, namelijk of de beweging wordt herhaald of niet. Er zijn dus respectievelijk gebaren met een **herhaalde beweging** en een **enkelvoudige beweging**.

Mogelijke waarden:

- padbeweging enk
- padbeweging herh
- handintern enk
- handintern herh
- padbeweging enk + handintern enk
- padbeweging herh + handintern herh
- padbeweging herh + handintern enk
- padbeweging enk + handintern herh

12. Tier padbeweging

Indien er sprake is van een padbeweging, dan wordt de beweging omschreven.

Mogelijke waarden:

- lineair
- boog
- cirkel
- vloeiend
- zigzag
- draaiend
- verticaal op
- verticaal neer

- voorwaarts
- achterwaarts
- zijwaarts
- links
- rechts
- slinger
- naar elkaar
- weg van elkaar
- op en neer
- zijwaarts op en neer
- naar elkaar en weg van elkaar
- alternerend
- tracerend
- achterwaarts en voorwaarts
- voorwaarts en achterwaarts

13. Tier actieve hand – intentie

Deze annotatie geeft weer wat de intentie is van de gebaarder bij de keuze van de handvorm van de actieve hand, waarom kiest de gebaarder net deze handvorm, wat wil hij/zij hierdoor benadrukken?

Mogelijke waarden:

- ?
- gelijkenis werkwoordgebaar STAAN
- gelijkenis werkwoordgebaar KIJKEN
- gelijkenis werkwoordgebaar VALLEN
- gelijkenis werkwoordgebaar HANGEN
- gelijkenis werkwoordgebaar ZITTEN
- nadruk op de actie van de referent
- nadruk op de diepte en/of breedte van de referent
- nadruk op de grootte van de referent
- nadruk op de vorm (geheel)
- nadruk op het exact aantal referenten (cijfer)
- nadruk op het collectieve (veel referenten – groep)
- nadruk op de vorm (deel van het geheel)
- nadruk op de vorm (deel van het lichaam)
- nadruk op hoe de referenten zich tov elkaar bevinden
- nadruk op het traject dat de referent aflegt

14. Tier passieve hand – intentie

Deze annotatie geeft weer wat de intentie is van de gebaarder bij de keuze van de handvorm van de passieve hand, waarom kiest de gebaarder net deze handvorm, wat wil hij/zij hierdoor benadrukken?

Zie tier 13 voor de mogelijke waarden.

15. Tier actieve hand – type CL

Het type entiteit classifieer en de SASSes worden door Johnston & Schembri (2007) verder onderverdeeld in subtypes (zie ook 1.3.). Bij deze tier wordt het subtype waartoe de classifieer behoort ingevuld.

Mogelijke waarden:

- entiteit – geheel of deel van geheel: deze handvormen verwijzen naar (een deel van) de vorm van de referent die ze voorstellen
- entiteit – collectief: de handvormen in deze groep worden gebruikt om grotere groepen of de beweging van vloeistoffen voor te stellen
- entiteit – lichaamsdeel: dit zijn handvormen die de beweging van een persoon of dier weergeven aan de hand van de beweging van een lichaamsdeel
- entiteit – omvang: deze handvormen drukken een hoeveelheid of volume uit
- SASS – diepte en breedte
- SASS – oppervlak
- SASS – omtrek
- ?

16. Tier passieve hand – type CL

Zie tier 15 voor de verschillende mogelijkheden.

17. Tier opmerkingen

Bepaalde opmerkingen over de classifieer(s) worden in deze tier opgenomen: een slordige productie, een niet volledig zichtbare productie, of een herhaling, ...

5. Antwoord op de onderzoeksvragen

In dit deel pogen we een antwoord op de drie onderzoeksvragen te geven zoals die vooropgesteld zijn in deel 3.

De resultaten, die de antwoorden uitmaken op de onderzoeksvragen, zijn gebaseerd op een diepteanalyse voor de classifiërs die verwijzen naar de concepten 'auto', 'mens' en 'vogel'. Voor die referenten werd telkens per regio (West-Vlaanderen, Oost-Vlaanderen en Limburg) nagegaan welke handvorm(en) er gebruikt werd(en) door de acht gebaarders. Ook de oriëntatie van de handpalm wordt soms opgenomen in de beschrijving van de handen. Naast de verschillende gebruikte handvormen per regio wordt in de diepteanalyse aangegeven hoeveel gebruikers een specifieke vorm (met dezelfde oriëntatie) voor een specifieke referent hebben gebruikt.

In het tweede luik van de diepteanalyse wordt nagegaan welke handvormen voorkwamen in de data verzameld via het statisch uitlokkingsmateriaal (fotoreeksen) en het dynamisch uitlokkingsmateriaal (video's). Voor een uitgebreide beschrijving van het uitlokkingsmateriaal zie *Rapport onderzoeksmethodologie meervoudsvorming in Vlaamse Gebarentaal*. Hierbij wordt bekeken wat de

intentie is van de gebaarder om net die bepaalde classifier te hanteren. De beschrijving is uiteraard niet exhaustief, maar gebaseerd op de data die in het corpus voorkwamen.

De beschrijving per case study is opgenomen als bijlage (bijlage 2) bij dit onderzoeksrapport.

5.1. Is er een één-op-één relatie tussen referent en classifier?

Het antwoord op deze vraag is weinig verrassend: neen. Elke referent uit het onderzoek kan voorgesteld worden door meerdere classifiers en wordt ook steeds voorgesteld door verschillende classifiers. Er is dus niet slechts één mogelijke handvorm om te refereren aan een auto, een mens of een vogel. Deze variatie doet zich voor tussen de regio's, interregionaal maar er is ook "persoonlijk variatie" (i.e. één en dezelfde gebaarder gebruikt voor één referent verschillende classifiers in functie van de context en van het kenmerk van de referent dat hij/zij wil benadrukken). In bijlage 3 geven we voor de drie case studies een overzicht van het aantal mogelijke handvormen en varianten (op basis van oriëntatie) per referent weer. Om naar een auto te verwijzen aan de hand van een classifier, werden negentien verschillende handvormen gebruikt. Gelet op de verschillen in oriëntatie werden achtendertig varianten vastgesteld. Voor de referent mens waren dertien handvormen mogelijk en op basis van de oriëntatie komen we aan éénentwintig varianten. Tenslotte werden voor het concept vogel achtenveertig verschillende handvormen gebruikt die soms met een andere oriëntatie werden uitgevoerd. In totaal werden zevenenzeventig varianten geteld.

Referent	Handvormen	Handvormen met variatie in oriëntatie
AUTO	19	38
MENS	13	21
VOGEL	48	77

Tabel 1 overzicht aantal handvormen per referent

5.2.a Wat bepaalt/motiveert de keuze van de gebaarder voor een bepaalde classifier?

Waarom een gebaarder besluit om uit de keuzes die hij/zij heeft net die ene classifier te kiezen, is afhankelijk van de context waarin de classifier (binnen een classifier constructie) voorkomt en van de intentie van de gebaarder. Een overzicht van welke classifiers voor de drie referenten werden gebruikt, verduidelijkt dit.

5.2.1. Referent AUTO

Voor de referent auto werden classifiers gebruikt die we, op basis van de context waarin ze voorkomen, in zes categorieën kunnen onder verdelen:

a. Handvormen die verwijzen naar de volledige vorm van de auto



Deze handvormen worden in verschillende contexten gebruikt. Het kan gaan om *de positie* van een auto die ergens stil staat (*lokatieve en/of existentiële functie*) of een auto die een *traject* aflegt. Daarnaast wordt ook via deze handvormen getoond hoe verschillende auto's zich *ten opzichte van elkaar* bevinden (naast elkaar, achter elkaar, verspreid in de ruimte). Ook hier kan het gaan om auto's die stilstaan of die een traject afleggen.

b. Handvormen die verwijzen naar een specifiek deel van de auto B4



Deze handvormen verwijzen naar een specifiek deel van de auto, namelijk de neus. Ze worden in dezelfde gevallen gebruikt als de hierboven beschreven B-handvormen (lokatieve en/of existentiële functie, afleggen van een traject en verhouding van verschillende referenten ten opzichte van elkaar). Wel is het zo dat wanneer het gaat om een auto die (snel) komt aanrijden en waaraan een draaiende *beweging* gekoppeld wordt, de gestrekte variant van de B-handvorm (B1, B2, B3) niet gebruikt wordt. Dan is de keuze beperkt tot de B4, B5, B6, B7 of B9 variant. Het kan om een (snel) (in)draaimanoeuvre gaan of om een ontwijkende beweging.

c. Handvormen die verwijzen naar de breedte van de auto C8



Deze handvormen worden gebruikt om te verwijzen naar de *positie* van een auto die stilstaat (lokatieve en/of existentiële functie) of een auto die een *traject* aflegt en dus in beweging is.

d. Handvormen die verwijzen naar meerdere auto's F2



Deze collectieve classificers werden niet gebruikt om aan te geven dat er meerdere auto's zich ergens bevinden (stilstaand) maar wel om aan te tonen dat meerdere auto's een *traject* afleggen en in beweging zijn. Vaak speelt ook de manier waarop deze auto's zich *tegenover elkaar verhouden* in de ruimte een rol (rijden ze naast elkaar, achter elkaar,...).

e. Handvorm die verwijst naar een competitieve relatie tussen twee auto's A2



Deze handvorm wordt door meerdere gebaarders gebruikt om te verwijzen naar de *positie* (lokatieve en/of existentiële functie) en het *traject* van twee auto's die met elkaar in competitie zijn: de ene auto probeert de andere te vlug af te zijn of de ene auto achtervolgt de andere. Deze handvorm werd enkel in die contexten (competitief/ (achter)volgen) gebruikt.

f. Handvormen die verwijzen naar het traject dat de auto aflegt C1

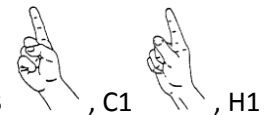


Deze twee handvormen werden telkens gebruikt om het traject dat door een auto wordt afgelegd weer te geven.

5.2.2. Referent MENS

Voor de referent mens (inclusief persoon, kind, soldaat, man,...) werden classifiers gebruikt die we, op basis van de context waarin ze voorkomen, in drie categorieën kunnen onder verdelen:

a. Handvormen die verwijzen naar de volledige vorm van de persoon C3



De C3 en H1 handvorm (met oriëntatie met de handpalm weg van het lichaam en een neerwaartse beweging) werden consequent gebruikt indien de gebaarder naar de volledige vorm van een persoon wil verwijzen. Deze werd meestal gebruikt om aan te geven *waar een persoon zich bevindt* (lokatieve functie) of gewoon om aan te geven *dat er een persoon "is"* (existentiële functie). Eén keer koos één gebaarder voor de C1 handvorm, die als variant van de C3 handvorm kan beschouwd worden, om de positie van een persoon weer te geven. In enkele gevallen werden de C-handvormen ook gebruikt om het *traject* dat de persoon aflegt, weer te geven. Tenslotte kunnen deze handvormen ook gebruikt worden om aan te geven hoe meerdere personen zich *ten opzichte van elkaar* verhouden in de ruimte.

b. Handvormen die verwijzen naar een specifiek lichaamsdeel C3



Indien de classifier verwijst naar een lichaamsdeel van een persoon, gaat het over de benen of de voeten. Er wordt gekozen voor dergelijke handvormen als men de *beweging/ actie van de persoon* wil weergeven. Voor de benen zien we de volgende handvormen terugkomen:



Voor de voeten is dit de handvorm I14 :



Fig. 14 CL “voeten”

c. Handvormen die verwijzen naar meerdere personen B2

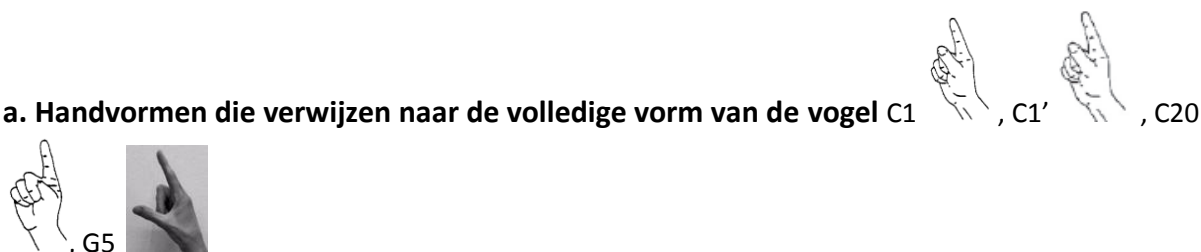


Tenslotte zijn er ook handvormen die meerdere personen of een groep mensen voorstellen. Het is mogelijk om naar ofwel een onbepaald aantal of een exact aantal referenten te verwijzen. Gebaarders kunnen deze classifiers gebruiken om te verwijzen naar de *positie* van meerdere mensen, kinderen of soldaten (lokatieve en/of existentiële functie) en hoe die zich *ten opzichte van elkaar* verhouden in de ruimte. De handvormen F2 (voor meerdere personen of voor exact vijf mensen), F3 (voor meerdere personen of voor exact vier mensen) en E3 (specifiek voor twee referenten) stellen de referenten tegelijkertijd ook in hun geheel voor. Wanneer gebaarders de nadruk willen leggen op *het traject* dat een groep van personen aflegt, gebruiken ze hiervoor naast de handvormen F2, F3 en E3. Eén gebaarder koos één keer voor de B2 handvorm (oriëntatie handpalm naar beneden).

5.2.3. Referent VOGEL

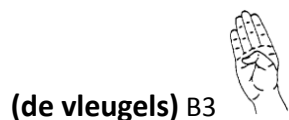
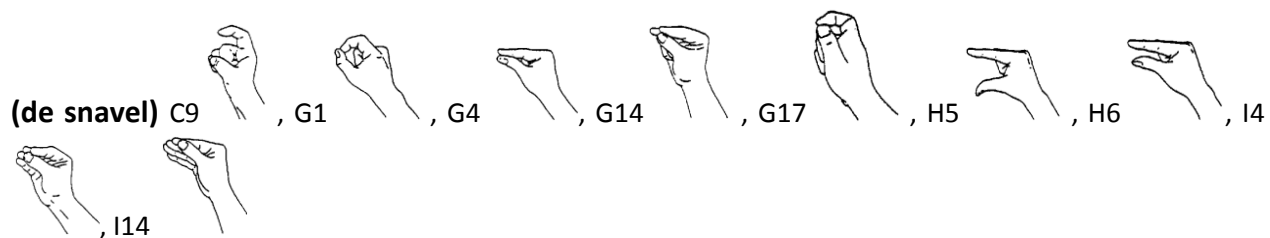
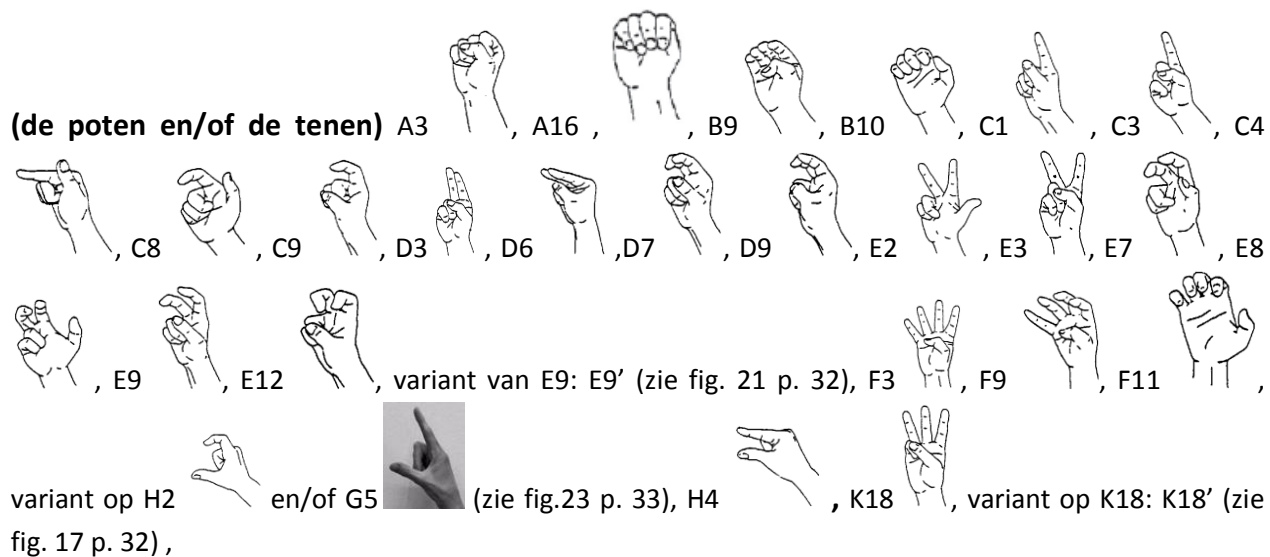
Voor de referent vogel werden classifiers gebruikt die we, op basis van de context waarin ze voorkomen, in vier categorieën kunnen onder verdelen:

a. Handvormen die verwijzen naar de volledige vorm van de vogel C1

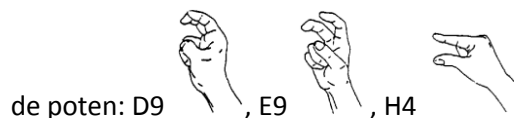


Deze handvormen werden meestal gebruikt om aan te geven *waar een vogel zich bevindt* (lokatieve en/of existentiële functie) en ook hoe meerdere vogels zich *ten opzichte van elkaar* verhouden in de ruimte. Daarnaast kunnen en de C-handvormen ook gebruikt worden om een *beweging* of *actie* van de vogel uit te drukken.

b. Handvormen die verwijzen naar een specifiek lichaamsdeel



De verschillende handvormen die kunnen gebruikt worden om te verwijzen naar een bepaald lichaamsdeel van een vogel, kunnen gebruikt worden om aan te geven waar de referent(en) zich bevindt/bevinden (*lokatieve* functie). Ook het tonen hoe de referenten zich *ten opzichte van elkaar verhouden* in de ruimte kan aan de hand van deze handvormen. Daarnaast kan het ook gaan om het aangeven dat er een vogel *aanwezig* is (existentieel). Meestal echter wordt er via de classifieer voor een specifiek lichaamsdeel van de vogel een specifieke *actie* en/of *beweging* van de vogel aangetoond. Eén handvorm werd één enkele keer gebruikt om het *traject* dat de vogel(s) aflegt/afleggen weer te geven (handvorm E9). Enkele handvormen werden enkel gebruikt bij *rolnemen*; dit was het geval voor de handvormen voor de volgende lichaamsdelen:



de snavel: G4



de vleugels: B3



c. Handvormen die verwijzen naar de grootte van de vogel H2



Deze twee classificers verwijzen naar de grootte van de vogel. Hier zijn meerdere opties mogelijk. De vogel *bevindt* zich ergens (lokatieve en/of existentiële functie) of er wordt getoond hoe meerdere vogels *zich tegenover elkaar verhouden* in de ruimte. Daarnaast werden beide handvormen ook gebruikt om de *actie* van de vogel(s) te beschrijven; het gaat telkens om kleine vogel(s) die vallen.

d. Handvormen die verwijzen naar meerdere vogels of een groep vogels B2



Tenslotte zijn er ook handvormen die meerdere vogels of een groep vogels voorstellen. Indien het gaat om een *lokaliserende* en/of *existentiële* functie, is de betekenis vrijwel altijd: meerdere vogels zitten op de elektriciteitsdraad. Anderzijds kan ook de *actie* en/of *beweging* van meerdere vogels worden uitgedrukt.

5.2.b Indien éénzelfde referent door meerdere classificers kan worden voorgesteld, waarom wordt in een bepaalde context dan net die classifier gekozen?

Zoals uit bovenstaande analyse duidelijk blijkt, kan een gebaarder voor eenzelfde referent kiezen uit verschillende mogelijke classificers. Dit gebeurt ook. De gebaarders in het onderzoek gebruikten voor de drie referenten veel verschillende classificers, vooral bij de productie van de filmpjes, door het verhalend en dynamisch karakter van het uitlokkingsmateriaal. Waarom een gebaarder besluit om uit de keuzes die hij/zij heeft net die ene classifier te kiezen, is afhankelijk van de context waarin de classifier (binnen een classifier constructie) voorkomt en van de intentie van de gebaarder. De data tonen aan dat vooral wat de gebaarder wil tonen, bepalend is voor de keuze van een bepaalde handvorm. Zo kan de gebaarder de nadruk leggen op de lokalisatie van een referent en/of op het feit dat er een referent aanwezig is (existentie). Daarnaast kan het net belangrijk zijn om aan te tonen dat de referent iets doet (actie en/of beweging). In andere gevallen wil de gebaarder duidelijk maken dat er meerdere referenten in het spel zijn en eventueel ook meegeven hoe deze zich tegenover elkaar verhouden in de ruimte. Het valt bovendien op dat wanneer de gebaarders kiezen voor rolnemen of in hun keuze de motiverende elementen zoals de actie, de beweging of de positie van een referent laten meespelen, ze overwegend voor handvormen opteren die een specifiek deel (neus van de auto) of een lichaamsdeel voorstellen (benen, voeten, tenen/poten, snavel, ogen). Bovendien is het zo dat hoe meer verschillende acties,

bewegingen een referent kan doen, en de gebaarder dus ook deze verschillende acties kan uitdrukken, hoe meer variatie er is in handvormen.

5.2.c Is de keuze individueel of kiest iedereen voor dezelfde handvorm?

Voor de verschillende referenten hebben gebaarders dus keuze uit meerdere mogelijke classificiers (zie 5.1.). Nu zou men er kunnen vanuitgaan dat om te verwijzen naar een auto die stilstaat of een persoon die wandelt of een vogel die op een elektriciteitsdraad zit, elke gebaarder dezelfde classificier kiest. Dit is niet zo. Ook al is de context dezelfde, verschillende gebaarders kiezen voor verschillende handvormen. Af en toe zal zelf één en dezelfde gebaarder voor een zelfde uiting een andere classificier gebruiken. Zo kan een man die ergens staat de ene keer met een C1 handvorm worden voorgesteld en de volgende keer met een E3 handvorm (handpalm naar het lichaam gericht en vingertoppen naar beneden). Het is zeker niet zo dat iedere gebaarder voor een bepaalde referent dezelfde handvorm gebruikt. Dat bleek ook al uit bovenstaande analyse. Evenmin is de keuze altijd individueel bepaald. Het hangt er vanaf welk kenmerk van de referent de gebaarder binnen een bepaalde uiting wil benadrukken. Handvormen die eerder individueel of persoonlijk bepaald zijn, zijn ook minder frequent voorkomende handvormen. Ze komen zowel in de onderzochte data als algemeen in de VGT zeer weinig voor. Sommige van de handvormen worden in de data slechts één keer gebruikt door één informant. Daarenboven werden in een eerder onderzoek naar de fonologie van VGT (Demey 2005) enkele van deze handvormen gecategoriseerd als niet-geattesteerde handvormen voor VGT, i.e. handvormen die in de VGT niet (kunnen) voorkomen (zie 6.4.).

Wat betreft regionale variatie, blijkt uit de analyse dat de keuze van de handvormen niet regionaal bepaald is. In het onderzoek zijn niet alle regio's vertegenwoordigd (wel Oost-Vlaanderen, West-Vlaanderen en Limburg). Toch kunnen we op basis van de onderzoeksdata aannemen dat regionale verschillen niet echt spelen op het gebied van classificier variatie.

5.2.d Zijn er (al dan niet) bepaalde regels of tendensen?

Er zijn enkele opvallende zaken die we graag willen meegeven en die kunnen wijzen op bepaalde tendensen.

Ten eerste is het duidelijk dat het gebruik van een verhalende video als uitlokkingsmateriaal zorgt voor meer variatie in mogelijke handvormen. In principe zou je kunnen stellen dat er voor referenten die veel acties en/of bewegingen (kunnen) uitvoeren er meer mogelijke handvormen zijn. Toch blijkt uit onze data dat er meer variatie is in het aantal handvormen voor auto('s) dan voor mens(en). Het is dan ook zo dat er geen videomateriaal was met een filmpje van mensen die bepaalde dingen doen. De mensen die voorkwamen in het filmpje over de auto's deden maar één ding: met een auto rijden. Het is wel duidelijk dat de combinatie van een levend wezen en verhalend uitlokkingsmateriaal voor heel wat mogelijke variatie in classificiers zorgt (cfr. de achtenveertig mogelijke handvormen om naar een vogel/ vogels te verwijzen).

Daarnaast blijken er vier belangrijke redenen te zijn die bepalen waarom men voor een bepaalde handvorm kiest:

- verwijzing naar de volledige vorm van de referent
- verwijzing naar een specifiek deel of lichaamsdeel van de referent
- verwijzing naar de grootte of breedte van de referent
- aantonen dat er meerdere referenten zijn

Binnen de vier bovenstaande motivaties, zijn er nog andere redenen die bijdragen tot de keuze voor een bepaalde handvorm. Hierbij speelt wat de gebaarder precies wil tonen een rol:

- lokalisatie van een referent
- actie van de referent
- beweging van de referent
- traject dat de referent aflegt
- verhouding van meerdere referenten ten opzichte van elkaar in de ruimte
- constructed action

Deze kunnen ook gecombineerd worden. Zo kan men bvb met één classifieer constructie zowel het traject als de verhouding van meerdere referenten ten opzichte van elkaar weergeven.

Daarenboven blijkt dat er niet-gemarkeerde en gemarkeerde handvormen zijn. Wat betreft “auto” zijn de gestrekte B-handvormen (B2 en B3) niet-gemarkeerd. Zij werden dan ook door de meeste gebaarders gebruikt om te verwijzen naar een auto. De gebogen variant B7 is een gemarkeerde vorm; deze werd enkel gebruikt om aan te geven dat een auto een snel manoeuvre uitvoert. Voor de referent mens zijn de C-handvormen (C1 en C3) de niet-gemarkeerde classifiërs terwijl de I14 handvorm, die specifiek verwijst naar de voeten, een eerder gemarkeerde vorm is. Voor de referent vogel is het heel wat moeilijker om te bepalen welke de niet-gemarkeerde en gemarkeerde handvormen zijn. Verder blijkt dat om meervoud uit te drukken er voor zowel de referent auto, mens als vogel van de F-handvormen (F2 en F3) gebruik gemaakt kan worden.

5.3. Kan de onderverdeling van entiteit classifiërs en SASSes van Johnston & Schembri (2007) toegepast worden voor VGT?

Zoals besproken in 1.3. onderscheiden Johnston en Schembri (2007) voor de entiteit classifiërs vier subcategorieën: (a) volledige entiteit (*whole entity*), (b) collectief (*collective*), (c) lichaamsdeel (*body part*) en (d) omvang (*extent*). Alle types entiteit classifiërs, behalve de omvang classifieer, kwamen voor in de data. Daarenboven stellen we ook vast dat er in de data meerdere classifiërs voorkwamen die niet naar het volledige object verwezen maar wel naar een specifiek deel van een object (bvb. de neus van de auto). We stellen dan ook voor om in de onderverdeling van Johnston en Schembri de categorie (c) te wijzigen in *deel van een entiteit* waaronder dan ook classifiërs die verwijzen naar een deel van het lichaam vallen. De categorie wordt dus ruimer.

Voor de SASSes onderscheiden Jonhston en Schembri drie categorieën: (a) oppervlak (*surface*), (b) diepte en breedte (*depth and width*) en (c) omtrek (*perimeter*). In de data kwamen enkel voorbeelden van diepte en breedte SASSes voor waaronder ook grootte kan vallen.

Hoogstwaarschijnlijk omdat we enkel de drie referenten auto, mens en vogel en het classifieer gebruik voor deze referenten hebben bestudeerd, komen sommige classifieer types niet voor in het onderzoek. Dit betekent niet dat deze classifieer types niet zouden bestaan in de VGT en ook niet dat er geen omvang, oppervlak en/of perimeter classifiërs kunnen zijn voor de referenten auto, mens en vogel. Om dit met zekerheid te kunnen vaststellen, zal meer onderzoek met meer gevarieerd uitlokkingsmateriaal nodig zijn.

Onze voorgestelde classificatie van entiteit classifiërs en SASSes is dus de volgende:

Entiteit classifiërs:

- (a) volledige entiteit
- (b) deel van een entiteit (inclusief lichaamsdeel)
- (c) collectief
- (d) omvang

SASS:

- (a) diepte, breedte en/of grootte
- (b) omtrek
- (c) oppervlak

6. Bijzondere aspecten

6.1. Werkwoordgebaren versus classifiërs


Enkele werkwoordgebaren maken gebruik van een handvorm die sterke gelijkenis vertoont met classifiërs. Soms zorgen deze voor twijfel wat betreft classificatie als het één of het ander: lexicaal gebaar of productief lexicon (i.e. classifieer). Ook in deze data kwamen handvormen voor die gelijkenissen vertonen met werkwoordgebaren. Concreet gaat het om de gebaren STAAN, ZITTEN, VALLEN, HANGEN, BOTSSEN en KIJKEN. Deze gelexicaliseerde gebaren kunnen onderhevig zijn aan het principe van “delexicalisatie” of/en “hericonisering”. Het zijn conventionele gebaren die hun oorsprong kennen als classifieerconstructie en opnieuw productief gebruikt kunnen worden.

De case study VOGEL bevat handvormen die herkend kunnen worden als de werkwoordgebaren ZITTEN, VALLEN, BOTSSEN, HANGEN en KIJKEN:


ZITTEN: C18





VALLEN: D3  , E3  , E3 

BOTSEN: A1 

HANGEN: C9 

KIJKEN: E9 

In de analyse van handvormen voor “mens” gaat het om twee handvormen die sterke gelijkenis

vertonen met het gebaar STAAN: D3  , E3  . Deze werden gebruikt in een context waarbij de gebaarder aantoont hoe meerdere mensen *zich tegenover elkaar verhouden in de ruimte*.



6.2. Niet-gemarkeerde handvorm F8

Een interessante handvorm is de F8 handvorm die voor de drie referenten gebruikt wordt en bijna de functie van wijsgebaar heeft (“het is daar”) en dus eerder bijna enkel een existentiële en lokaliserende functie heeft. We spreken hier dan ook niet meer over een classifieer.

Voor de referent vogel treffen we naast de niet-gemarkeerde handvorm F8 ook een gemarkeerde handvorm aan die verwijst naar de poten van een vogel. Eén gebaarder uit Oost-Vlaanderen paste dit toe in de reproductie van de tekenfilm. Hier is dan wel sprake van een classifieer (met verwijzing naar een lichaamsdeel).

6.3. Handvormen niet geregistreerd in de HamNoSys tabel

Wanneer de uitgelokte data handvormen bevat die niet terug te vinden zijn in de HamNoSys tabel, dan werden ze aangeduid als “nieuw”. Van deze handvormen zijn foto’s gemaakt en is er nagegaan of het gaat over specifieke handvormen voor VGT of varianten van bestaande handvormen. Voor de referent vogel vinden we een aantal dergelijke handvormen terug:



1) : variant op K18  : de vingers zijn gekromd i.p.v. gestrekt.

Fig. 17 CL "vogel"

Fig. 18 CL "vogel"

2) variant op E9  = E9'



Fig 19 AH: CL "vogel"



Fig. 20"AH: CL "vogel"



Fig. 21 variant op E9 : E9'



3) Variant op H2  en/of G5  : de handvorm vertoont gelijkenissen met H2 en G5



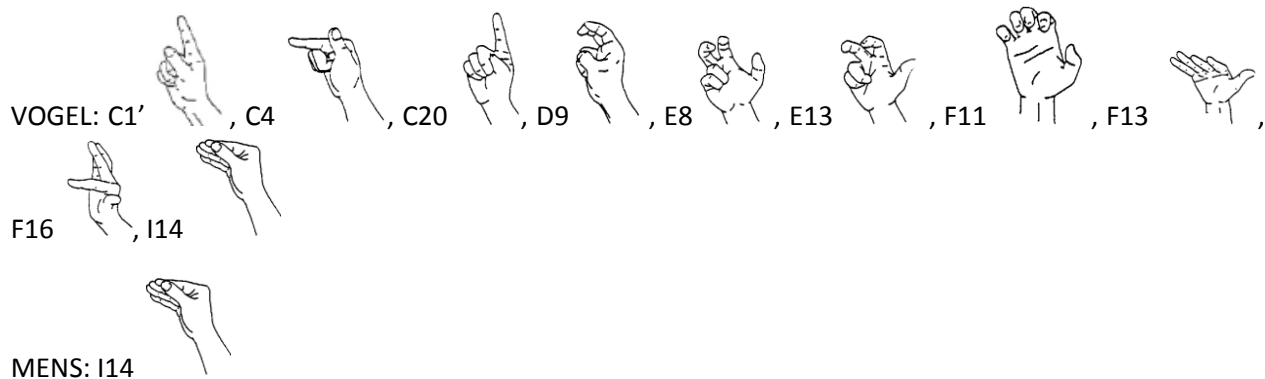
Fig. 22 CL “vogel”



Fig. 23 variant op H2 en/of G5

6.4. ‘Niet-geattesteerde’ handvormen

Demey duidde in het kader van haar doctoraatsonderzoek (Demey, 2005) aan welke handvormen uit de HamNo Sys tabel niet voorkwamen in haar eigen corpus. Dat corpus bevatte immers enkel gebaren van het digitale woordenboek en bevatte dus geen productief lexicon. Deze niet-geattesteerde handvormen werden door Demey in de tabel doorgehaald. Bij deze studie naar classifiers werden sommige van deze handvormen echter wel gevonden in de case studies van VOGEL en MENS:



7. Besluit

Dit rapport presenteert de onderzoeksresultaten naar classifiers in VGT voor drie referenten; auto, mens en vogel. Aan de hand van een literatuurstudie en analyse van VGT data is een antwoord gezocht op deze drie onderzoeksvragen:

3. is er een één-op-één relatie tussen referent en classifier?
4. a. wat motiveert de keuze van de gebaarder voor een bepaalde classifier?
- e. indien éénzelfde referent door meerdere classifiers kan worden voorgesteld, waarom wordt in een bepaalde context dan net die classifier gekozen?

- f. is die keuze individueel of kiezen meerdere informanten hiervoor dezelfde handvorm?
 - g. zijn er (al dan niet) bepaalde regels of tendensen?
3. kan de onderverdeling van entiteit classifiers en SASSes van Johnston & Schembri (2007) toegepast worden voor VGT?

Op de eerste vraag kan men duidelijk neen antwoorden. Dat er voor één bepaalde referenten meerder classifiers (kunnen) gebruikt worden, blijkt ook duidelijk uit de overzichtstabel met het aantal mogelijke classifiers per referent:

Referent	Handvormen	Handvormen met variatie in oriëntatie
AUTO	19	38
MENS	11	19
VOGEL	48	77

Tabel 1 overzicht aantal handvormen per referent

De vragen rond de motivatie en de keuze van een gebaarder voor een bepaalde handvorm waren niet zo makkelijk te beantwoorden. Enerzijds is het zo dat het specifieke uitlokkingsmateriaal ook de keuze voor een bepaalde handvorm beïnvloedt. Zo bleek dat voor de referent auto en vogel meer verschillende classifiers werden gebruikt dan voor mens. Het uitlokkingsmateriaal bestond uit foto's (statische beelden) en video's (dynamische beelden) waarin alle drie de referenten voorkwamen. De mensen in de video voerden echter geen acties uit (behalve in de auto zitten). Dit kan het verschil in variatie deels verklaren. Anderzijds bleek dat vooral de intentie van de gebaarder (wat wil de gebaarder zeggen/tonen) bepalend is voor de keuze van een bepaalde handvorm. Die intentie is uiteraard niet altijd te achterhalen. Toch bleek dat er bepaalde tendensen kunnen vastgesteld worden. Er blijken vier belangrijke redenen te zijn die bepalen waarom men voor een bepaalde handvorm kiest:

- verwijzing naar de volledige vorm van de referent
- verwijzing naar een specifiek deel of lichaamsdeel van de referent
- verwijzing naar de grootte of breedte van de referent
- aantonen dat er meerdere referenten zijn

Binnen de vier bovenstaande motivaties, zijn er nog andere redenen die bijdragen tot de keuze voor een bepaalde handvorm. Hierbij speelt wat de gebaarder precies wil tonen een rol:

- lokalisatie van een referent
- actie van de referent
- beweging van de referent
- traject dat de referent aflegt

- verhouding van meerdere referenten ten opzichte van elkaar in de ruimte
- constructed action

Deze kunnen ook gecombineerd worden. Zo kan men bvb met één classifier constructie zowel het traject als de verhouding van meerdere referenten ten opzichte van elkaar weergeven.

Daarenboven blijkt dat er niet-gemarkeerde en gemarkeerde handvormen zijn. Wat betreft “auto” zijn de gestrekte B-handvormen (B2 en B3) niet-gemarkeerd. Zij werden dan ook door de meeste gebaarders gebruikt om te verwijzen naar een auto. Voor de referent mens zijn de C-handvormen (C1 en C3) de niet-gemarkeerde classifiers.

Tenslotte – wat de onderzoeksvragen betreft – kunnen we stellen dat, mits enkele kleine verduidelijkingen, de classificatie voor entiteit classifiers en SASSes van Johnston en Schembri (2007) ook – mist uitbreiding van de categorie “lichaamsdeel” - voor de Vlaamse Gebarentaal van toepassing is. Onze voorgestelde classificatie van entiteit classifiers en SASSes is de volgende:

Entiteit classifiers:

- (a) volledige entiteit
- (b) deel van een entiteit (inclusief lichaamsdeel)
- (c) collectief
- (d) omvang

SASS:

- (a) diepte, breedte en/of grootte
- (b) omtrek
- (c) oppervlak

Het onderzoek bracht ook enkele bijzonderheden aan het licht. We bespraken onder andere werkwoordgebaren die een sterke gelijkenis vertonen met classifiers (6.1.) en de niet-gemarkeerde handvorm F8 (6.2.). Deze gebaren komen in de zin voor op een plaats waar men een classifier zou kunnen verwachten en hebben ook een functie die door een classifier zou kunnen uitgedrukt worden. Daarnaast bleek ook dat er een aantal handvormen door de gebaarders werden gebruikt die tot nu toe niet beschreven werden voor de Vlaamse Gebarentaal. Het gaat enerzijds om niet-geregistreerd handvormen (6.3.) en anderzijds om niet-geattesteerde handvormen (6.4.).

8. Suggesties voor verder onderzoek

Dit onderzoek bekeek de handvormen gebruikt voor de referenten auto, mens en vogel. Eenzelfde onderzoek naar handvormen voor andere referenten zou zeer nuttig zijn. In de data die werden verzameld, treffen we naast de drie onderzochte referenten nog 62 andere referenten aan waarvoor een classifier wordt gebruikt. Deze handvormen werden al in ELAN geannoteerd. Die analyse kan als basis dienen voor verder onderzoek.

Bijkomende suggestie is een onderzoek naar classifieer constructies en hun functie. Deze analyse heeft enkel mogelijke handvormen voor drie referenten besproken, zonder na te gaan wat hun functie is. Dergelijk bijkomende studie zou het begrip over het gebruik van classifiërs in VGT nog vergroten.

Bijlagen

Bijlage 1: SignPhon handshape codes

Bijlage 2: diepte analyse van het classifieer gebruik voor auto, mens en vogel

Bijlage 3: aantal mogelijke handvormen en varianten

Bibliografie

- De Cock, Nele
2010 *Classifiers in Vlaamse Gebarentaal. Literatuurstudie en case study naar classifiers in Vlaamse Gebarentaal.* Eindwerk Tolk voor Doven, VSPW Gent.
- De Geeter, Rut
1992 *Classifierpredikaten in de Vlaams-Belgische Gebarentaal.* Licentiaatsverhandeling, Universiteit Gent
- Demey, Eline
2005 *Fonologie van de Vlaamse Gebarentaal. Distinctiviteit & Iconiciteit.* Ongepubliceerd doctoraat, Universiteit Gent.
- De Weerdt, Danny
2007 *Classifiers for cars and persons in Flemish Sign Language.* Bachelorpaper, Universiteit van Jyväskylä.
- Eccarius, Petra & Brentari, Diane
2007 Symmetry and dominance: A cross-linguistic study of signs and classifier constructions. *Lingua* 117 (7): 1169-1201
- Emmorey, Karen, (ed.)
2003 *Perspective on classifier constructions in sign languages.* New Jersey/London: Lawrence Erlbaum Associates.
- Engberg-Pedersen, Elisabeth
1993 *Space in Danish Sign Language. The Semantics and Morphosyntax of the Use of Space in a Visual Sign language.* Hamburg: Signum Press
- Grose, Donovan, Wilbur Ronnie B. & Schalber, Katharina
2007 Events and telicity in classifier predicates: A reanalysis of body part classifier predicates in ASL. *Lingua* 17: 1258-1284
- Heyerick, Isabelle & Van Braeckvelt, Mieke
2008 *Rapport onderzoeksmethodologie meervoudsvorming in Vlaamse Gebarentaal.* Onderzoeksrapport, Vlaams GebarentaalCentrum vzw, http://www.vgtc.be/grammaticaal---_onderzoek.
- Johnston, Trevor & Schembri, Adam
2007 *Australian Sign Language (Auslan). An Introduction to Sign language Linguistics.* Cambridge: Cambridge University Press.
- Morgan, Gary & Woll, Bencie
2007 Understanding sign language classifiers through a polycomponential approach. *Lingua* 117 (7): 1159--1168

- Perniss, Pamela
2007 Achieving spatial coherence in German Sign Language narratives: The use of classifiers and perspective. *Lingua* 117 (7): 1315-1338.
- Schembri, Adam, Jones, Caroline & Burnham, Dennis
2005 Comparing Action Gestures and Classifier Verbs of Motion: Evidence From Australian Sign Language, Taiwan Sign Language, and Non-signers' Gestures Without Speech. *Journal of Deaf Studies and Deaf Education* 10 (3): 272-290.
- Schembri, Adam
2001 *Issues in the analysis of polycomponential verbs in Australian Sign Language*. PhD Dissertation University of Sydney.
- Smans, Liesbeth
2011 *Referent tracking mechanismen in Vlaamse Gebarentaal: een vergelijking van twee registers*. Eindwerk Tolk voor Doven, VSPW Gent.
- Supalla, Ted
1986 The classifier system in American Sign Language. In C. Craig (Ed.), *Noun Classification and Categorization*, 181-214. Philadelphia: J. Benjamins.
- Van Herreweghe, Mieke
1995 *De Vlaams-Belgische Gebarentaal: een Eerste Verkenning*. Gent: Academia Press.
- Vermeerbergen, Myriam
1996 *ROOD KOOL TIEN PERSOON IN. Morfo-syntactische Aspecten van Gebarentaal*. Ongepubliceerd Doctoraal Proefschrift, Vrije Universiteit Brussel.
- Vermeerbergen, Myriam
1997 *Grammaticale Aspecten van de Vlaams-Belgische Gebarentaal*. Gentbrugge: Cultuur voor Doven.
- Vermeerbergen, Myriam
2001 Simultane constructies in Vlaamse Gebarentaal. In: *Handelingen van de Koninklijke Zuid-Nederlandse Maatschappij voor Taal- en Letterkunde en Geschiedenis*, LIV (2000), p. 69-81.
- Williford, Lauren L.
2008 *Frequency of classifier constructions in American Sign Language*, M.A., University of Pittsburgh.
- Zwitserlood, Inge
2003 *Classifying hand configurations in Nederlandse Gebarentaal* (Sign Language of the Netherlands). Doctoral Dissertation, Utrecht University.